Pr. 30、70

回生ユニットの選択

Pr.30 回生機能選択 *Pr.70 特殊回生ブレーキ使用率*

●頻繁な始動・停止運転を行う場合、オプションのブレーキ抵抗器を使用することにより回生能力を向上することができます。(0.4K以上)

●回生状態で連続して使用する場合に、電源回生共通コンバータ（FR-CV）を使用します。
さらに、高調波抑制、力率改善を行う場合には、高効率コンバータ（FR-HC）を使用します。

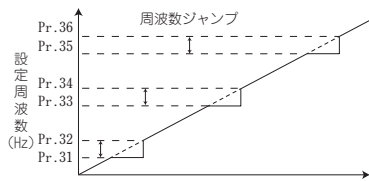
Pr.30 設定値	*Pr.70* 設定値	回生ユニット
0 （初期値）	*1	ブレーキ抵抗器(MRS形、MYS形) ブレーキユニット(FR-BU2) 電源回生共通コンバータ(FR-CV) 高力率コンバータ(FR-HC)
1	6%	ブレーキ抵抗器(MYS形) （100%トルク 6%EDで使用時）*2
	10%	高頻度用ブレーキ抵抗器 (FR-ABR)
2	-	高力率コンバータ(FR-HC) （瞬停再始動を選択している場合）

*1 容量によりブレーキ使用率が異なります。
*2 FR-D720-3.7Kのみ使用可能です。

Pr. 31～36

機械共振点を避ける（周波数ジャンプ）

Pr.31 周波数ジャンプ1A *Pr.32 周波数ジャンプ1B*
Pr.33 周波数ジャンプ2A *Pr.34 周波数ジャンプ2B*
Pr.35 周波数ジャンプ3A *Pr.36 周波数ジャンプ3B*

機械系の固有振動数による共振を避けて運転したいときに、共振発生周波数をジャンプさせることができます。

●ジャンプ箇所は３カ所、ジャンプ周波数は各箇所の上点または下点のいずれかに設定できます。
●周波数ジャンプ1A、2A、3Aの設定値がジャンプ点となり、ジャンプ区間は、この周波数で運転されます。
●初期値"9999"に設定すると周波数ジャンプは行いません。
●加減速中は設定範囲内の運転周波数を通ります。

Pr. 37

回転速度表示

Pr.37 回転速度表示

操作パネルおよびPU(FR-PU04/FR-PU07)のモニタ表示や周波数設定を機械速度に変更することができます。

●機械速度を表示する場合は、*Pr.37* に60Hz運転時の機械速度を設定します。

Pr.37 設定値	出力周波数モニタ	設定周波数モニタ	周波数設定	パラメータ設定
0（初期値）	Hz	Hz	Hz	Hz
0.01～9998	機械速度*	機械速度*	機械速度*	

Hzは、0.01Hz単位、機械速度は、0.001単位となります。
* 機械速度換算式 .... *Pr.37* ×周波数/60Hz

Pr. 40

RUNキー回転方向選択

Pr.40 RUNキー回転方向選択

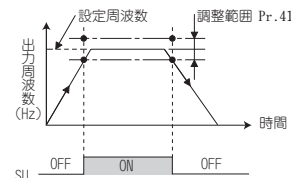
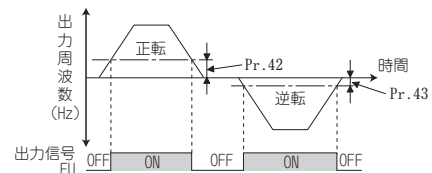
●操作パネルのRUNキー操作による回転方向を選択します。

Pr.40 設定値	内　容
0	正転
1	逆転

Pr. 41～43

出力周波数の検出（SU、FU信号）

Pr.41 周波数到達動作幅 *Pr.42 出力周波数検出*
Pr.43 逆転時出力周波数検出

インバータ出力周波数を検出して、出力信号に出力します。
●設定周波数を100%として、*Pr.41* に0%～±100%の範囲で調整できます。
●運転周波数に到達したことを確認し、関連機器の動作開始信号などに使用できます。

●出力周波数が*Pr.42* 設定値以上となったとき、出力周波数検出信号(FU)が出力されます。
電磁ブレーキの動作、開放信号などに使用できます。
●*Pr.43* に検出周波数を設定すると、逆転専用の周波数検出も設定することができます。昇降運転などで正転（上昇）と逆転（下降）で電磁ブレーキ動作のタイミングを変える場合に有効です。

Pr. 44、45 Pr.7 の項参照
Pr. 46 Pr.0 の項参照
Pr. 47 Pr.3 の項参照
Pr. 48 Pr.22 の項参照
Pr. 51 Pr.9 の項参照